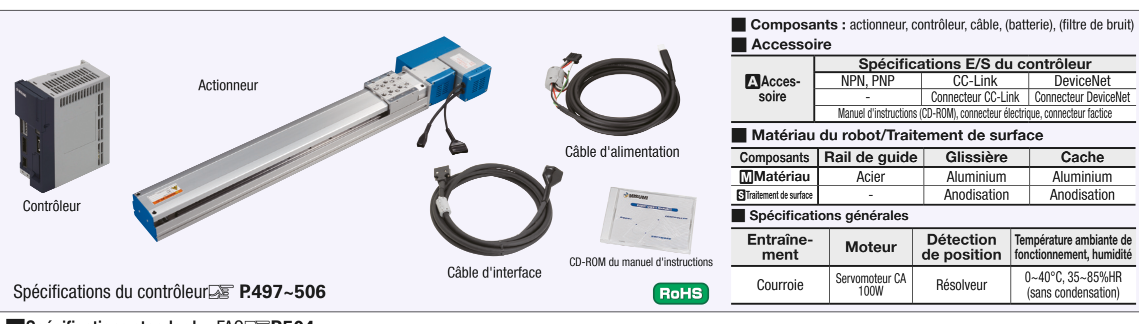


Voir les remarques sur le marquage CE. P.456

Robots à axe simple RSB1 - Type à courroie -



Spécifications du contrôleur P.497~506

■ **Composants :** actionneur, contrôleur, câble, (batterie), (filtre de bruit)

■ **Accessoire**

A Accessoire	Spécifications E/S du contrôleur		
	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	-	Connecteur CC-Link	Connecteur DeviceNet
	Manuel d'instructions (CD-ROM), connecteur électrique, connecteur factice		

■ **Matériau du robot/Traitement de surface**

Composants	Rail de guide	Glissière	Cache
M Matériau	Acier	Aluminium	Aluminium
S Traitement de surface	-	Anodisation	Anodisation

■ **Spécifications générales**

Entraînement	Moteur	Détection de position	Température ambiante de fonctionnement, humidité
Courroie	Servomoteur CA 100W	Résolveur	0~40°C, 35~85%HR (sans condensation)

Spécifications standard

FAQ P.504

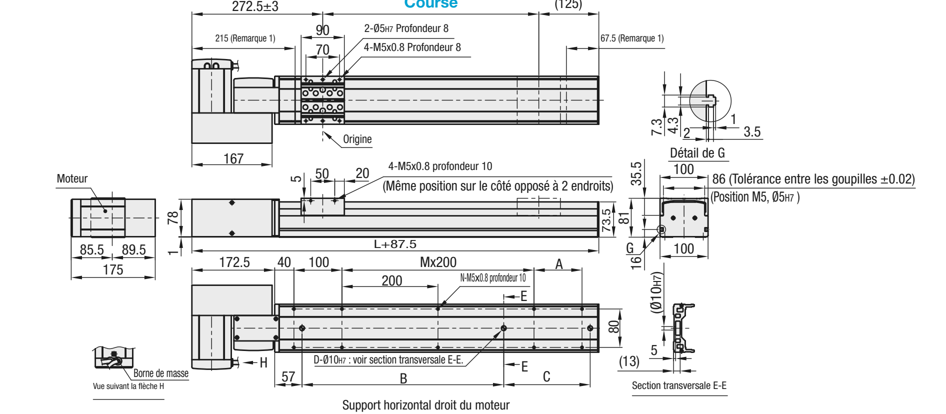
Type	Courroie (mm)	Répétabilité du positionnement (mm)	Capacité de charge max. (kg) (horizontale uniquement)	Course (mm)	Durée de vie nominale (remarque)	Alimentation d'entrée	Points de positionnement max.
RSB1	Guide 25 équiv.	±0.04	10	150~2550 (50 pas)	10000km	100~115VCA 200~230VCA ±10%	255 points

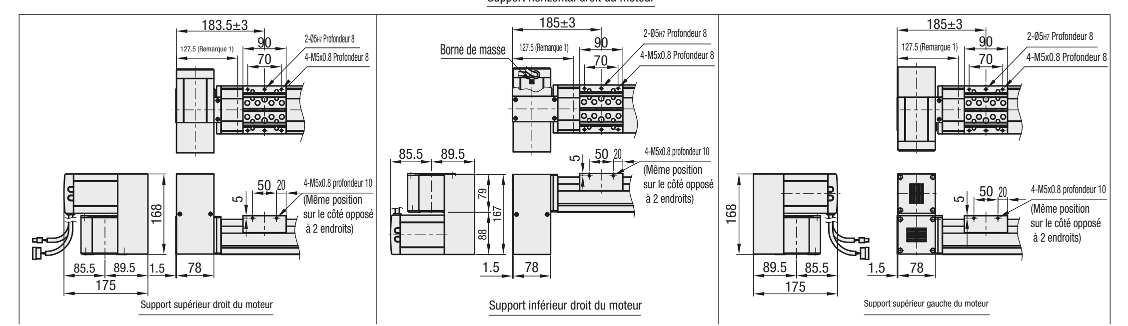
(Remarque) Valeur de durée de vie de référence avec la charge en porte-à-faux max. sur les guides.

Sens de montage du moteur

Sélectionner le sens de montage du moteur parmi ces six types :

Montage en L Support horizontal gauche du moteur | Support R Support horizontal droit du moteur | Support LU Support supérieur gauche du moteur | Support RU Support supérieur droit du moteur | Support MD Support inférieur gauche du moteur | Support RD Support inférieur droit du moteur





Remarque 1. Position de la butée mécanique à partir des extrémités.

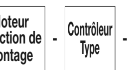
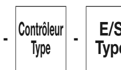
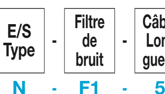
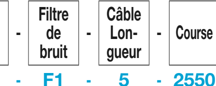
Dimensions/Poids

TYPE	Dimensions/Poids	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
RSB1	L (mm)	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660
	A (mm)	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	B (mm)	240			420			600				780				960				1140				1320		
	C (mm)	-																								
	D (mm)	2																								
	M (mm)	-	1				2				3				4				5				6			
	N (mm)	6	8				10				12				14				16				18			
	Poids (kg)	7.4	7.8	8.2	8.6	9	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.3	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9

TYPE	Dimensions/Poids	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
RSB1	L (mm)	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860
	A (mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	B (mm)	1320																							
	C (mm)	-	240			420				600			780				960				1140				1320
	D (mm)	2	3																						
	M (mm)	7				8				9				10				11				12			
	N (mm)	20				22				24				26				28				30			
	Poids (kg)	17.3	17.7	18	18.4	18.8	19.2	19.6	20	20.4	20.8	21.2	21.6	22	22.4	22.8	23.2	23.6	24	24.4	24.8	25.2	25.6	25.9	26.3

Référence pièce		Sélection				
Type	Sens de montage du moteur	Contrôleur (1)	Module E/S	Avec ou sans filtre de bruit (2)	Câble	Course (mm)
RSB1	Moteur horizontal à gauche : L Moteur horizontal à droite : R Moteur en haut à gauche : LU Moteur en haut à droite : RU Moteur en bas à gauche : LD Moteur en bas à droite : RD	Spécifications / Source d'alimentation — Codeurs absolus (avec batterie de stockage des données) / Type incrémental 100VCA~ : — / — 200~230V CA : C22A / C22B	NPN : N PNP : P CC-Link : C DeviceNet : D	Sans : F0 Inclus : F1 Spécifications P.508	Standard / Flexible 3.5m : 3 / 3.5m : R3 5m : 5 / 5m : R5 10m : 10 / 10m : R10	150~2550 (incrément de 50mm)

(1) Les contrôleurs sont expédiés avec des paramètres prédéfinis pour chaque type. Les batteries de stockage des données sont en dehors du champ de la directive RoHS. (2) Un filtre de bruit est requis pour ce produit. Lorsque le client achète le filtre de bruit séparément, sélectionner "sans". Veiller à installer un parasurtenseur du côté primaire du filtre de bruit. Pour plus de détails, se reporter au manuel d'instructions.

Ordering Example

Référence pièce	-	Moteur Direction de montage	-	Contrôleur Type	-	E/S Type	-	Filtre de bruit	-	Câble Longueur	-	Course
RSB1	-	L	-		-	N	-	F1	-	5	-	2550

■ **Prix du corps du robot**

Référence pièce	Prix unitaire 1 ~ 5 pcs												
	Course (mm)												
RSB1	150	200/250	300/350	400/450	500/550	600/650	700/750	800/850	900/950	1000/1050	1100/1150	1200/1250	1300/1350
	1400/1450	1500/1550	1600/1650	1700/1750	1800/1850	1900/1950	2000/2050	2100/2150	2200/2250	2300/2350	2400/2450	2500/2550	-
													-

■ **Prix du contrôleur**

E/S / Type	Prix unitaire 1 ~ 5 pcs	
	/C22A Codeurs absolus (avec batterie de stockage des données)	/C22B Type incrémental Spécifications
N		
P		
C		
D		

■ **Prix du câble**

Câble (standard)	Prix unitaire 1 ~ 5 pcs	Câble (souple)	Prix unitaire 1 ~ 5 pcs
3		R3	
5		R5	
10		R10	

■ **Prix du filtre de bruit**

Avec ou sans filtre de bruit	Prix unitaire 1 ~ 5 pcs
Sans : F0	
Inclus : F1	

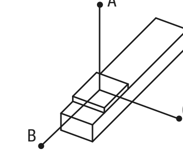
Remarque

Le circuit d'interruption de l'alimentation n'est pas fourni dans ce contrôleur, permettant ainsi aux clients de bénéficier d'une souplesse maximale pour leur plan de sécurité. Un circuit de coupure d'alimentation principale externe pour former un circuit d'arrêt d'urgence doit être fourni.

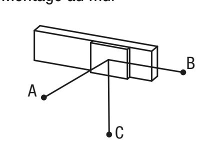
Exemples de circuits P.503

Charge en porte-à-faux admissible

· Utilisation horizontale



· Montage au mur



Utilisation horizontale (mm)

	A	B	C
3kg	1800	1392	1084
5kg	1574	826	696
8kg	1221	509	474
10kg	1171	403	407

Montage au mur (mm)

	A	B	C
3kg	1144	1005	1734
5kg	724	576	1199
8kg	493	333	918
10kg	414	254	869

Moment statique admissible

· Schéma du moment

MY MP MR

(Unité : N · m)

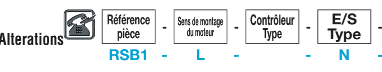
MY	MP	MR
188	188	165

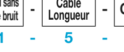
Vitesse max. (mm/s)

Vérifier les valeurs des vitesses max. en fonction des diverses courses à l'aide du simulateur Web MISUMI.

Référence pièce	Course (mm)	
	150~350	450~2250
RSB1	~1750	1875

Alterations





Référence pièce	-	Sens de montage du moteur	-	Contrôleur Type	-	E/S Type	-	Avec ou sans filtre de bruit	-	Câble Longueur	-	Course
RSB1	-	L	-		-	N	-	F1	-	5	-	2550

<Exemples de prix> Les prix s'appliquent aux pièces dont la référence est indiquée à gauche : JPY399,400.

(Actionneur) + (Contrôleur) + (Câble) + (Filtre de bruit) + (Changement du type de graisse) + (Changement de position d'origine)

Modifications	Changement du type de graisse	Changement de position de base (Moteur)	Borne de combiné Spécification standard	Borne de combiné Avec commutateur d'homme mort	Logiciel d'assistance avec câble de communication USB (Spécifications de communication : RS232C)	Logiciel d'assistance avec câble de communication D-sub (Spécifications de communication : RS232C)	Câble E/S	Câble pour connexion en guirlande (Longueur : 300m)	Manuel d'instructions MJ5 : corps KJ3 :contrôleur (C21/C22)
Code	G	E	H	D	S	R	T	C	MJ5/KJ3
Spéc.	La graisse est remplacée par une graisse à faible production de particules. (NSK LG2)	La position de repos est transférée de l'autre côté du moteur.	La borne de combiné est incluse. Spécifications P.503, 507	Borne de combiné avec commutateur d'homme mort inclus. Spécifications P.503, 507	Logiciel d'assistance avec câble de communication USB inclus. Spécifications P.503, 507	Logiciel d'assistance avec câble de communication D-Sub inclus. Spécifications P.507	Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications P.507	Un câble pour connecter plusieurs contrôleurs. Il peut connecter 16 contrôleurs maximum. Spécifications P.507	Le manuel d'instructions est fourni. Pour l'actionneur MJ5 : Pour contrôleur KJ3 :

Pour les éléments en option, voir P.507 Il est plus économique de commander les éléments en option en tant que modifications que de les acheter individuellement.
La saisie des données de point nécessite le bornier portatif ou le logiciel d'assistance. Un câble d'E/S est requis pour la commande E/S parallèles de communication.
Pour plus de détails sur la guirlande, voir P.505